RAIN DROP DETECTOR

Patent number:

JP62179651

Publication date:

1987-08-06

Inventor:

IYODA NORIBUMI; OOTA ATSUSHI; MUTO MASAHITO; ARAO UMEO; HAYASHI SHIGERU;

KUBOTA KAZUHISA

Applicant:

TOYOTA MOTOR CORP; TOKAI RIKA CO LTD

Classification:

- international:

B60S1/08; G01N27/00; G01N27/22; B60S1/08; G01N27/00; G01N27/22; (IPC1-7): B60S1/08;

G01N27/00; G01N27/22

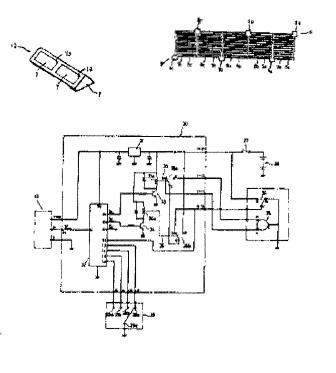
- european:

Application number: JP19860020912 19860131 Priority number(s): JP19860020912 19860131

Report a data error here

Abstract of JP62179651

PURPOSE: To make a response to the lowering of detection sensitivity, by detecting variations in impedance between electrodes which are divided into a plurality of unit electrodes and attached onto the back of a dielectric body at specified intervals therebetween to generate an abnormality signal when the variations exceed a fixed limit range. CONSTITUTION: A case 1 is mounted to a bonnet of an automobile with window sections 1a and 1b forward. Rectangular plate shaped dielectric bodies 7 and 7 are arranged in a case 1 facing windows 1a and 1b and electrodes 8 and 9 divided into respective unit electrodes are attached onto the backs of the dielectric bodies 7 and 7. Variations in the impedance between the electrodes 8 and 9 corresponding to the amount of rain drops. attached are detected with a detection circuit 13 and applied to a microcomputer 32 of a control circuit 30 as a frequency signal Sf. On the basis of the signal Sf, the computer 32 controls a relay 35 for switching the expanded wiping mode of a wiper and a relay 36 for controlling the driving of the wiper while an abnormality signal S3 is outputted when the frequency increment of the signal Sf exceeds a set limit range. The signal S3 enables a countermeasure against the decrease of the detection sensitivity.



Data supplied from the esp@cenet database - Worldwide

⑪特許出願公開

昭62-179651 ⑩ 公 開 特 許 公 報 (A)

(5) Int Cl.4

G 01 N

識別記号

庁内整理番号

③公開 昭和62年(1987)8月6日

G 01 N 27/00 B 60 S 1/08 27/22 G - 6843 - 2G

H - 7443 - 3D D - 6843 - 2G

審査請求 未請求 発明の数 1 (全12頁)

49発明の名称 雨滴検知装置

> ②特 願 昭61-20912

願 昭61(1986)1月31日 23出

砂発 明 者

伊 豫田

紀文

豊田市トヨタ町1番地 トヨタ自動車株式会社内

79発 明 者

 \blacksquare 太

淳

豊田市トヨタ町1番地 トヨタ自動車株式会社内

藤 武 73発 明 者

豊田市トヨタ町1番地 トヨタ自動車株式会社内 仁

尾 ②発 明 者

男 橀

雅

愛知県丹羽郡大口町大字豊田字野田1番地 株式会社東海

理化電機製作所内

人 ①出 願

トヨタ自動車株式会社

豊田市トヨタ町1番地

①出 願 人

株式会社東海理化電機

愛知県丹羽郡大口町大字豊田字野田1番地

製作所

四代 理 人

強 弁理士 佐藤

最終頁に続く

W. 細

- 雨酒検知装置 発明の名称
- 特許請求の範囲

1. 板状に形成された誘電体と、失々複数の単 位電極に分割され上記各単位電極を互に所定間隔 を存した状態にて前記誘電体の裏面に添設して成 る第1及び第2の電極と、前記互に対向されて対 をなす単位電極の各組に対し直列に接続された外 付けのコンデンサと、前記誘電体の表面に雨滴が 付当することに応じた前記第1及び第2の電極間 のインピーダンス変化を前記コンデンサを介して 入力してその入力インピーダンスに応じて変化す る検知信号を発生する検知回路と、前記第1及び 第2の電極間のインピーダンス変化量を前記検知 信号に基いて監視するように設けられその変化量 が所定の限度範囲を越えたときに異常信号を発生 する信号発生手段とを具備したことを特徴とする。 雨滷檢知装置。

2. 信号発生手段は、検知信号により示される

第1及び第2の電極間のインピーダンス変化量が 所定の基準値以上となったときに負荷駆動用の駆 動信号を発生するように構成されていると共に、 異常信号を発生したときには上記設定基準値を変 更若しくは前記検知信号に補正係数を乗ずるよう に構成されていることを特徴とする特許請求の範 囲第1項に記載の雨滷検知装置。

発明の詳細な説明

[産業上の利用分野]

本発明は、雨滴を検知して例えば自動車のワイ パを自動運転させる等の用途に好適する雨液検知 装置に関する。

[従来技術]

従来より、例えば自動車におけるワイパ駆動用 の雨滴検知装置の一例として、自動車のフロント ガラスの表面に 1 対の櫛歯状電極を互に噛み合せ た状態にて対向配置し、これら電極間に雨滴が付 着するのに応じた両電極間の抵抗値変化によって 雨滷の有無を検知する構成としたものが供されて いる。しかしながら、斯かる従来構成の雨滴セン サでは、電極がフロントガラスの表面に 遊しいとなっため、その耐なは低いが を来す度があって、その耐なは低いが がしまった。しかも、耐酸は ががあった。しかもは では、でないため、前記従来構成の可能でないため、前記従来は では、でないため、前記従来では では、でないため、前記でない。 では、でないではないできたが不可能であることが不可能でいます。 では、その可以を検知することが不可能でいます。 でも、でつくいの駆動制御を緻密に行なえないものであった。

また、従来において、自動車のフロントがカラスをで、後来におりの電極を対向配置に関がってをを対向配置にはなり短格されて可なを検知するとはでは、 雨滴により短絡されたで極対数に基づいがはるとではでいるが、このは変わりがなく、その耐れは、 の 異がある。

[発明の目的]

本発明は上記事情に鑑みてなされたものであり、

[実施例]

以下、本発明を自動車のワイパ駆動用の雨滴センサに適用した一実施例について図面を参照しながら説明する。

第1図乃至第5図において、1は例えば2個の 矩形状窓部1a,1bを有したケースで、これは 断面「コ」字状をなす取付金具2の上部にその窓 部1a,1bを傾斜させた状態にて固定される。

[発明の要約]

7、7はケース1内にその窓部1a、1bに失々臨むように設置された矩形板状の誘形体で、これらは比誘電率が高い材料例えばPZT(Pb(Zr, Ti)Os)系或はチタン酸バリウム系のセラミック材料(若しくはこれらを含む複合材料)により厚さ0、2mm程度に形成されている。

8及び9は各誘電体7の裏面に例えば導電ペース トを印刷することにより添設された第1及び第2 の電極で、これらは具体的には第4図に示す形状 に構成されている。即ち、各電極8及び9は、こ れら全体で矩形状をなすと共に、各々櫛崩状パタ 一ンに形成された複数組例えば3組の単位電極8 a, 8 b, 8 c 及び 9 a, 9 b, 9 c に 分 割 さ れ ている。そして、単位電極 8 a , 8 b , 8 c 及び 9 a , 9 b , 9 c は、各電極指 8 ´ a , 8 ´ b , 8 c 及び 9 a , 9 b , 9 c が 0 . 5 mm程 度の一定幅に形成されていると共に、対向するも の周士が互に比較的小なる均一間隔(本実施例で は例えば 0.5 mm) を存した状態で噛み合わされ ている。一方、10は誘電体7,7の裏面に接着 されて各誘電体7との間に前記第1及び第2の電 極8及び9を挟み込むように設けられた補強板で、 これは例えば厚さ1咖程度のアルミナ製セラミッ ク板により矩形状に形成されている。また、11 はケース1内に配設されたプリント配線基板で、 これには後述する検知回路等の電気回路装置が実

装されている。そして、以上述べたケース 1 、 誘 配体 7 、 第 1 の電極 8 、 第 2 の電極 9 及び補 強 版 1 0 によって雨滷センサ 1 2 が 構成されるものである。

さて、第6図には誘進体7上の例えば単位電極 8 a , 9 a の 各 電 極 指 8 ´ a , 9 ´ a 間 に 対 応 し た位置に雨滴Aが付着したときにおける当該単位 電極 8 a, 9 a 間の静 世容量及び抵抗の分布を脱 略的に示し、また第7図は第6図の状態での等価 回路を示すものであり、これら第6図及び第7図 において、C」は単位電極8a, 9a間の初期前 電容量 (雨滴 A が存在しない状態での単位電概 8 a, 9 a 間の静電容量)、C2, C4 は各単位電 極 8 a, 9 aと雨滴Aとの間で形成される静電容 量、R1及びC3は雨滴A自身の抵抗及び節電容 屋に対応するものであり、またSwは雨泊Aが付 着したときのみオンするスイッチと等価なスイッ チである。斯様な等価回路において、誘電体1の 比誘電率が「1000」であった場合(既述した ように誘電体7の板厚は0、2 mmに設定されてい

第8図には上記したような第1及び第2の電極 8及び9間の静電容量変化に基づいて雨滷を検知 するための電気回路構成が示されている。即ち、 この第8図において、13は前紀プリント配線基 板11上に設けられた検知回路で、これは電源端 子+Vcc及びアース端子E間にオペアンプ14, 抵抗 1 5 ~ 1 8, 各 中 位 電 極 8 a, 8 b, 8 c 及 び 9 a , 9 b , 9 c の 各組 に 対 し 直 列 に 接 続 さ れ た外付けのコンデンサ19~24並びに前記第1 及び第2の電極8及び9(特には各単位電極8 a, 8b, 8c及び9a, 9b, 9c) によってバル ス発振回路として構成されており、その出力端子 Pから検知信号たる周波数信号Sfを出力するよ うになっている。斯かる検知回路13にあっては、 誘電体7の表面に雨滴が付着して第1及び第2の 電極 8 及び 9 間の静電容量が増加 (両電極 8 及び 9間のインピーダンスが減少)するのに応じて周 被数信号Sfの周波数が低下してその周期でしが 畏くなるものであり、従って、上記周波数信号 S fの周期rtの長短に基づいて、第1及び第2の 電板 8 及び 9 間のインピーダンスひいては誘電体 7 に付符した雨滴の最を検知することができるも のである。

第 9 図には上記検知回路 1 3 からの周波数信号: S f 等に基づいて自動車のワイパを制御するため

の電気回路構成が示されている。即ち、この第9 図において、25は低速回転端子し、高速回転端 子H及び共通端子Cを有した負荷たるワイバモー タ、26はワイパモータ25に付随して設けられ たオートストップスイッチ、27はイグニッショ ンスイッチ、28はバッテリである。29はワイ パスイッチで、これは4個の切換接点29a~2 9 d 及びアース端子に接続された共通接点 2 9 e を有し、各切換状態においてワイバにおけるオー トモードAUTO, 停止モードOFF, 低速払拭 モードLO、高速払拭モードHIの何れかに対応 した選択信号 (ローレベル信号) を出力するよう に設けられている。30は制御回路で、これは人 力端子Jiに周波数信号 Sfを受けると共に、人 力端子」2~」5 にワイパスイッチ29の各切換 接点29a~29dからの信号を受けるように設 けられており、以下においてはこの制御回路30 について説明する。

3 1 はバッテリ 2 8 からイグニッションスイッチ 2 7 及び端子「+ B」を介して給電される定能

「+2」、「+1」、「+S」に対して図示の如く接続されており、また、上記各端子「+B」、「+2」、「+1」、「+S」に対して、前記オートストップスイッチ26の常開接点a、ワイパモータ25の高速回転端子H、低速回転端子L、オートストップスイッチ26の共通接点cが失々接続される。

圧IC (三端子レギュレータ) で、その出力を前 記検知回路 1 3 用の電源端子 + V cc及び信号発生 手段たるマイクロコンピュータ 3 2 の電源端子 V Bに与えるように設けられている。上記マイクロ :コンピュータ32は、その入力ポート11に入力 端予J」からの周波数信号Sfを受けると共に、 入力ポート 12 に 端子「+ S」からの信号を受け るように設けられ、さらに入力ポート「る~」。 に前記入力端子」2~」5からの選択信号を受け るように設けられている。また、マイクロコンピ ュータ32は、その出力ポート〇1, 02からの 出力によってトランジスタ33、34のオン、オ フを側御するようになっており、これらトランジ スタ33、34がオンされた各場合には、ワイパ の払拭モード切換用の第1のリレー35における 励磁コイル35a及びワイパの駆動制御用の第2 のリレー36における励磁コイル36aに対して 端子「+B」から通電されるようになっている。 そして、上記第1及び第2のリレー35及び36 のリレー接点35b及び36bは、端子「+B」,

ス波形が立上がる毎に同図(B)に示すような刺 込みルーチンを実行する。具体的には、マイクロ コンピュータ32は、入力される周波数信号Sf のパルス波形が立上がる毎に内蔵タイマの時刻を 読み出してレジスタにストアすると同時に、割込 み信号を発生するものであり、斯様な制込み信号 に同期した割込みルーチンの最初に行なわれるレ ジスタリードステップ (ロ) では、前記レジスタ にストアされた時刻Tt(現在時刻に相当)を読 み出してRAMに記憶し、引続く演算ステップ (ハ)では、RAMの所定記憶領域に記憶された 前回の割込み信号発生時点の時刻 Tt-1 から現在 時刻Ttまでの時間を演算し、この時間を周波数 信号Sfの周期でもとしてRAMに記憶する。そ : して、次の記憶更新ステップ (二) では、前記R AMの所定記憶領域の記憶内容(前回の割込み信 号発生時点の時刻 Tt-1) を今回記憶した時刻 T t に更新し、この後に元のメインプログラムにり ターンする。要するに上記割込みルーチンは、周 : 波数信号 S f の周期 τ t の 長短 (第 1 及び第 2 の

電極 8 及び 9 間のインピーダンスひいては誘電体 7 に付着した雨滷の量に対応)を刻々と測定するために行なわれるものである。

さて、メインルーチンにおいて最初に行なわれ る選択モードリードステップ(ホ)では、ワイパ スイッチ29から人力ポート 13~16を介して 与えられる選択信号(ワイパのモード選択状態を 示す信号)を読込むものであり、引続く判断ステ ップ(へ)、(ト)、(チ)では斯様な読込み結 果に基づいて選択されたモードの判断動作を行な う。即ち、判断ステップ(へ)では、高速払拭モ ードHIが選択されたか否か (ワイパスイッチ 2 9の切換接点29aが選択されたか否か)を判断 し、「YES」の場合にはリレー制御ステップ (リ)を経てメインルーチンの先頭アドレスへ戻 り、「NO」の場合には次の判断ステップ(ト) へ移行する。また、判断ステップ(ト)では、低 速払拭モードLOが選択されたか否か (ワイパス イッチ29の切換接点29bが選択されたか否か) を判断し、「YES」の場合にはリレー制御ステ

速回転端子Hを介して高速回転され、これに応じ てワイパの高速払拭モードが実行される。また、 ワイパスイッチ29の切換接点29bが選択され て前記リレー制御ステップ(ヌ)に移行したとき 、には、出力ポート〇2のみから駆動信号S2を出 力してトランジスタ34をオンさせ、以て第2の リレー36のみを駆動するものであり、これによ りリレースイッチ36bのみが接点 (c-a) 間 をオンした状態に切換えられる。従って、この場 合にはワイパモータ25が低速回転端子しを介し て低速回転され、これに応じてワイバの低速払拭 モードが実行される。さらに、ワイパスイッチ2 9の切換接点29cが選択されて前記リレー制御 ステップ(ル)に移行したときには、出力ポート 〇1, 〇2 双方からローレベル信号を出力 (駆動 信号S」、S2 を出力停止) してトランジスタ 3 3,34をオフさせるものであり、これによりリ レースイッチ 3 5 b, 3 6 b が 夫々 接点 (c - b) 間オン状態に保持される。従って、この場合には ワイパが停止位置に戻った状態(オートストップ

ップ(ヌ)を経てメインルーチンの先頭アドレス へ戻り、「NO」の場合には次の判断ステップ (チ)へ移行する。さらに、判断ステップ (チ) では、停止払拭モードOFFが選択されたか否か (ワイパスイッチ29の切換接点29cが選択さ れたか否か)を判断し、「YES」の場合にはリ レー制御ステップ(ル)を経てメインルーチンの 先頭アドレスへ戻り、「NO」の場合つまりオー トモードAUTOが選択された状態時(ワイバス イッチ29の切換接点29 dが選択された状態時) には次の記憶周期更新ステップ(ヨ)へ移行する。 しかして、上記リレー制御ステップ(リ)では、 出力ポート〇1、 〇2 の双方から失々ハイレベル 信号より成る駆動信号S」、S2を出力してトラ ンジスタ33,34をオンさせ、以て第1及び第 2のリレー35、36を双方共駆動するものであ り、これによりリレースイッチ356、366が 夫々接点 (c-a) 間をオンした状態に切換えら れる。従って、ワイパスイッチ29の切換接点2 9 aが選択された場合にはワイパモータ25が高

スイッチ 2 6 の接点 (c - b) 間がオンされた状態) となったときにワイパモータ 2 5 が断電されるようになり、以てワイパが停止モードに保持されるようになる。

一方、前記記憶周期更新ステップ(ヨ)では、 それ以前の段階で実行された最後の割込みルーチ ンで測定した周波数信号Sfの周期τtを現在の 周期rnとして記憶すると共に、それまで記憶さ れていた周期で n を前回の周期で n-1 として 更新 記憶した後に、次の周期増加分演算ステップ(ワ) へ移行する。この周期増加分減算ステップ(ワ) では、τn - τn-l - Δ τn を演算することによ って周波数信号Sfの周期増加分△τηを得ると 共に、その周期増加分Δτηが設定値α以上のと きには誘電体でに新たに雨溜が付着したものと判 断して上記周期増加分ムrnをそのまま記憶し、 また周期増加分Δτηが設定値α未満のときには 誘電体~に新たに雨滷が付着していないものと判 断して上記周期増加分Aェルを客として記憶する。 尚、上記設定値αは、ノイズ或は誘電体7上に付

着した雨滷が移動するのに伴う周波数信号Sfの 周期τιの変動を考慮して決定される。

そして、これに引続く判断ステップ (カ) では、 周波数信号SFの周期増加分△ェョが予め設定さ れた限度範囲UPLを越えたか否かを判断する。 上記限度範囲UPLは、合計 6 組ある単位電極 (本実施例では3組の単位電極8a~8c及び9 a~9 cを有した誘電体7が2個ある)のうち1 組の機能が消失したときにおける周波数信号Sf の周期 r t の 増加量 (第1及び第2の 電極 8 及び - 9 間のインピーダンス変化量に相当)に等しく (若しくは若干だけ小さく) 設定されている。従 - って、誘電体7が小石等の物体の衝突その他によ って破損して単位電極8 a ~ 8 c 及び9 a ~ 9 c のうちの少なくとも1組が機能消失した状態にあ るときには、ΔIN>UPLの関係が成立して判 断ステップ(カ)で「YES」と判断され、また、 これ以外のときには判断ステップ(カ)で「NO」 と判断される。

しかして、判断ステップ(カ)で「NO」と判

がハイレベル信号からローレベル信号へ変化した とき、換言すればワイパが停止位置に戻ってオー トストップスイッチ 2 6 の接点 (c‐b) 間がオ ンされたときに、この時点における周期増加積算 量Wnに基づいて、以下に述べる制御を行なう。 即ち、周期増加積算量Wn 及び低速払拭モード用 の前記設定基準値WしがWn <Wしの関係にあっ たときには、出力ポート〇2からの駆動信号S2 の出力を停止してワイパを停止させ、また、周期 増加積算量Wn 及び高速払拭モード用の設定基準 値WII がWn ≥WII の関係にあったときには、出 カポート〇」からもハイレベル信号より成る駆動 信号S」を出力してワイパを高速払拭モードで取 動し、さらに、W L ≤ W n < W II の関係にあった ときには、出力ポート〇1から駆動信号S2を出 力した状態を保持してワイパを引続いて低速払拭 モードで駆動する。そして、斯かるリレー制御ス テップ(ソ)の後にはメインルーチンの先頭アド レスへ戻るものである。要するに、ワイパスイッ チ29によりオートモードAUTOが選択されて

断された場合、即ち雨滴センサ12に異常がない 場合には演算ステップ(ヨ)に移行するものであ り、斯かる演算ステップ(ヨ)では、前記周期均 加分演算ステップ (ワ) で記憶した周期増加分Δ てπを積算して、その積算結果を周期増加積算量 Wnとして記憶するものであり、次のリレー制御 ステップ(タ)では、上記周期増加積算量Wnが 低速払拭モード用の設定基準値WL以上あったと きに出力ポートロ2のみからハイレベル信号より 成る駆動信号S2 を出力してトランジスタ 3 4 を オンさせ、以てリレースイッチ36bの接点(c - a) 間をオンさせてワイパを低速払拭モードで 駆動する。さらに、次の周期地加分初期化ステッ プ(レ)では、入力ポート」2に対する入力信号 がローレベル信号からハイレベル信号へ変化した とき、換言すればワイパモータ25が回転開始さ れてオートストップスイッチ26の接点 (c-a) 間がオンされたときに前記周期増加積算量Wnを 零に初切化する。そして、次のリレー制御ステッ プ(ソ)では、入力ポート!2に対する入力信号

いたときおいて、雨滴センサ12が正常に機能している場合には、ワイパが誘電体7に新たに付着した雨滴の量即ち雨滴センサ12が検知した降雨量に応じた速度で自動的に駆動されるものである。

一方、前記判断ステップ(カ)で「YES」と 判断された場合、即ち合計 6 組ある単位電極 8 a ~ 8 c 及び 9 a ~ 9 c のうち少なくとも 1 組が機 能を消失した状態にあるときには、信号発生ステ ップ(ツ)へ移行する。この信号発生ステップ ・(ツ)では、出力ポート0。から異常信号S。を 出力するものであり、この場合図示はしないが、 斯様な異常信号S3に基いて、例えば報知手段を 駆動して雨滴センサ12に異常がある旨の報知を 行なう構成を採用することもできる。さて、上記 信号発生ステップ(チ)の後には設定基準値変更 ステップ(ネ)に移行するものであり、このステ ップ(ネ)では、前記周期増加分ムェルに基いて 前記設定基準値Wし、WIIを次に述べるように変 更した後に前記演算ステップ(ヨ)へ移行する。 即ち、設定基準値変更ステップ(ネ)では、設定 基準値WL, WII の初期値を夫々WLO, WIIOとし た場合、周期地加分ムでnが前記限度範囲UPL に対して2 · U P L ≥ Δ r n > U P L の関係にあ ったとき(換言すれば合計 6 組ある単位電極 8 a ~ 8 c 及び 9 a ~ 9 c の う ち の 1 組 が 機 能 消 失 し たとき)には、W'L=WLO・1/6、W'H=WHO ・ 1 / 6 の 演算を行なうと共に、 設定基準 値 W L , 一 W II を 夫々上記 演算結果 W L, W II に変更する。 また、周期増加分ムでn及び限度範囲UPLが3 ・UPL≥Δτn > 2 · UPLの関係にあったと き (換言すれば合計 6 組ある単位電極 8 a ~ 8 c 及び9a~9cのうちの2組が機能消失したとき) には、W'L-WLO・2/6、W'II-WIIO・2/6 の演算を行なうと共に、設定基準値WL、WIIを 夫々上記演算結果W'L, W'II に変更し、周期増 加分 Δ τ n 及び限度範囲 U P L が 4 · U P L ≥ Δ rn > 3 · U P L の関係にあったとき(換言すれ ば合計 6 組ある単位電極 8 a ~ 8 c 及び 9 a ~ 9 c のうちの 3 組 が 機 能 消 失 し た と き) に は 、 W ' L - W L O · 3 / 6 、 W ' II - W II O · 3 / 6 の 油 節 を 行

なうと共に、設定基準値WL, WII を夫々上記演 算結果W'L、W'!!に変更するものであり、5 · U P L ≥ Δ τ n > 4 · U P L 、 6 · U P L ≥ Δ τ n > 5 ・ U P L の関係にある各場合も上述と同趣旨 の演算並びに設定基準値Wし、WIIの変更を行な う。要するに、異常信号S3の発生時に行なわれ る設定基準値変更ステップ(ネ)では、単位電極 8 a ~ 8 c 及び 9 a ~ 9 c の 機能が少なくとも 1 組を残して消失して、雨滴センサ12の感度が低 下したときに、設定基準値WL、WIIを、単位電 極 8 a ~ 8 c 及 び 9 a ~ 9 c の 機 能 消 失 程 度 に 応 じた値だけ低くなるように変更して上記雨滴セン サ12の感度低下を補償する作用を果たすもので ある。また、設定基準値変更ステップ(ネ)にお いては、誘電体でに対し短時間のうちに多量の雨 きにも、設定基準値WL, Wh が変更されるよう になる。

尚、第11図には、周波数信号Sfの周期でn 及び周期増加積算量Wnの変化状態の一例を示す

しかして、上記した本実施例によれば次に述べるような数々の効果を奏することができる。第1
及び第2の電極8及び9は、誘電体7の裏面に添設されて外部に露出していないから、これらが従来のように腐蝕したり或は破損したりする膜がなく、従ってその耐久性を向上させ得る。誘電体7は比誘電率が高い材料により形成されているから、これの板厚を比較的大きくした場合(本実施例で

は0.2回回)でも、その誘電体7に対する雨滴の 付着に伴う第1及び第2の電極8及び9間のが電 容量の変化(雨滷センサ12の出力に相当)を大 きくすることができて実用上において何等支承が なく、結果的に露出状態にある誘電体7の強度が 高くなってその破損が抑制されるようになり、こ の面からも耐久性を向上させ得る。特に、この場 合、誘電体7の裏面に補強板10を接着する構成 としたから、その誘電体?の強度をより一層高め 得る。誘電体 7 に対する 雨滴の付着に伴う第 1 及 び第2の電極8及び9間の静電容量の増加(両電 極 8 及び 9 間のインピーダンスの減少)に応じて 雨滴を検知する構成であるから、上記第1及び第 2の電極8及び9間の静電容量が付着雨滷量(降 雨量)に略比例して増加するようになり、結果的 に雨滷の有無は勿論のこと雨滷の量をも確実に検 知することができて、ワイパの駆動制御を緻密且 つ正確に行なうことができる。ワイパを駆動させ るに当たっては、検知回路13からの周波数信号 Sfの周期rnの増加分Δrn(換書すれば誘電

さらに、このように誘性体でに付着した雨滴の 型の増加分に基づいて雨滴の有無及び量を検知する構成とした上に、第1及び第2の地極8及び9 を火々複数の単位地極8a,8b,8c及び9a, 9b,9cに分割する構成としたから、誘地体で が小石その他の物体の衝突等によって破損して一 乃至二の単位地極が断線状態に陥った場合でも、

の 感度低下を知らせることが可能になると其に、 爾 滴センサ 1 2 が 破 損 した ときに おけるワイパ 駆動の 信頼性を飛躍的に向上させることができる。

加えて、第1及び第2の電概8及び9が有する 電極指8 a, 8 b, 8 c及び9 a, 9 1 b, 9 c 間の間隔を均一旦つ比較的小さく設定 (本実施例では O. 5 ma) する構成としたから、 誘電体7上に付着した雨滴が自動車の振動或はそ の走行に伴う風圧等によって移動した場合でも、 第1及び第2の電極8及び9間の静電容量の変化 度合を小さく抑制できるものであり、結果的に雨 滷の検俎を何時でも正確に行なうことができる。 誘電体7等を収納したケース1は、ゴム板5によ って自動車6のボンネット6aから浮いた状態で 設けられているから、そのポンネット6a上に付 **治した水滴が自動車走行時の風圧等によって誘電** 体で崩まで駆け登る段がなく、以てポンネットも a上の水滷に起因した誤検知を来然に防止するこ とができる。

尚、上紀実施例では、検知信号Sfの周期増加

誘電体7に付着した雨滷の検知を引続き支承なく 実行できるものであり、以て実際の使用時におけ る信頼性を高めることができる。しかも、この場 合において、各単位電極 8 a , 8 b , 8 c 及び 9 a, 9 b, 9 c と 直列に コンテンサ 1 9 ~ 2 4 を 接続する構成としたから、誘電体7のひび割れ等 の破損が発生して内部に水が浸入し、以て単位電 概 8 a , 8 b , 8 c 及び 9 a , 9 b , 9 c の 各間 が短絡状態に陥ったときでも、第1及び第2の電 極 8 及び 9 間が短絡されて雨滴検知そのものが不 能になる邪態がコンデンサ19~24によって即 止されるようになり、結果的にこの面からも信頼 性を向上させ得るものである。特にこの場合、誘 電体7が破損して単位電極8 a ~ 8 c 及び9 a ~ 9 c の機能が消失(或は誘電体 7 に対し短時間の うちに多量の雨滴が付着)して雨滴センサ12の 級度が低下したときには、異常信号S3 を出力す ると共に、ワイパ駆動の基準となる設定基準値W L, WII を自動的に適正値に変更することができ るから、この異常信号S3 により雨滴センサ12

その他、本発明は上記し且つ図面に示した実施 例に限定されるものではなく、例えば自動車のワイパ駅動用に限らず他の用途にも使用できる等、 その要旨を逸脱しない範囲で種々変形して実施することができるものである。

[発明の効果]

本発明によれば以上の説明によって明らかなよ うに、 板状に形成された誘題体の 裏面に第 1 及び

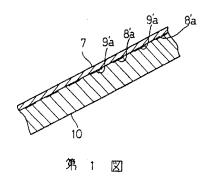
特開昭62-179651 (9)

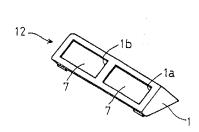
4 図面の簡単な説明

図面は本発明の一実施例を示すもので、第1図は主要部の拡大経断面図、第2図は雨滴センサの斜視図、第3図は雨滴センサ及びその取付金具の経断面図、第4図は第1及び第2の電極のパターンを示す平面図、第5図は雨滴センサの取付状態の一例を示す側面図、第6図は誘電体上に雨滴が付着した状態での各部が電容量及び抵抗の分布を等価的に示す図、第7図は同状態の等価回路図、

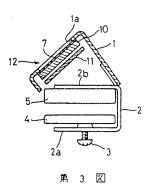
第 8 図は検知回路の電気的構成図、第 9 図はワイパ駅動用の制御回路の電気的構成図、第 1 0 図は制御回路内マイクロコンピュータの信号処理及び制御内容を示すフローチャート、第 1 1 図は作用説明用の信号波形図である。

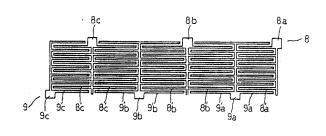
図中、1 はケース、2 は取付金具、自動車、7 は誘電体、8 は第1 の電極、9 は第2 の電極、8 a,8 b,8 c 及び9 a,9 b,9 c は単位電極、1 0 は無強板、1 1 はブリント配線基板、1 2 は雨滴センサ、1 3 は後知回路、1 9 ~ 2 4 はコンデンサ、2 5 はワイバモータ(負荷)、2 6 はオートストップスイッチ、2 9 はワイバスイッチ、3 0 は制御回路、3 2 はマイクロコンピュータ(信号発生手段)、3 5 は第1 のリレー、3 6 は第2 のリレーを示す。





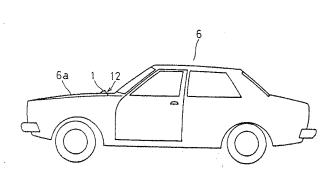
第 2 図



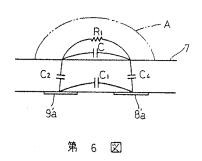


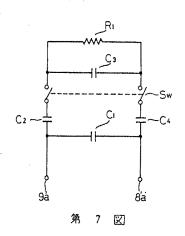
第 4 ②

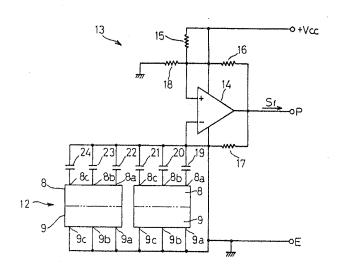
特開昭 62-179651 (10)



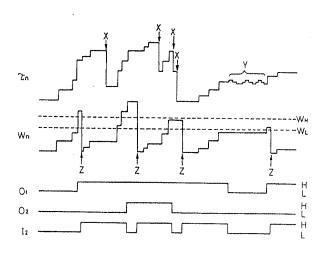
第 5 図



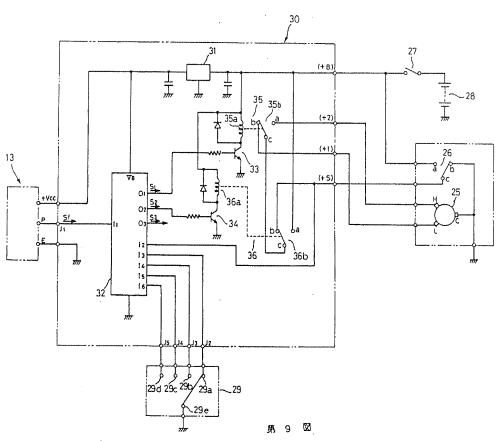


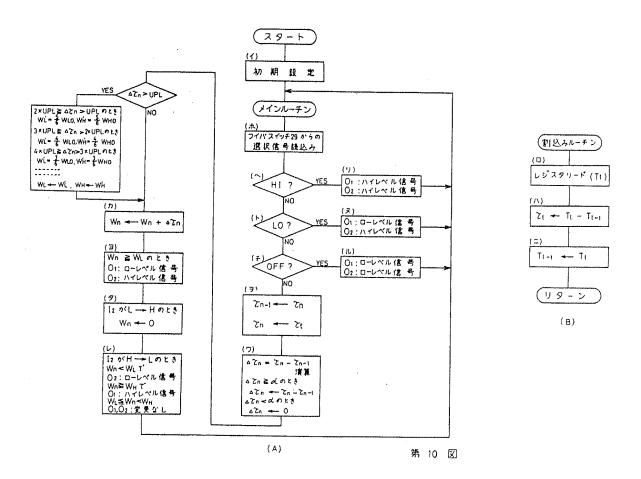


第 8 図



第 11 図





第1頁の続き

⑩発 明 者 林

茂 愛知県丹羽郡大口町大字豊田字野田1番地 株式会社東海

理化電機製作所内

⑫発 明 者 久 保 田 一 久

愛知県丹羽郡大口町大字豊田字野田1番地 株式会社東海

理化電機製作所内